

**COPY OF PAPERS
ORIGINALLY FILED**

#4
Priority
Shaughnessy
9-5-01

U.S. DEPARTMENT OF COMMERCE
PATENT AND TRADEMARK OFFICE

**CLAIM TO CONVENTION PRIORITY
UNDER 35 U.S.C. § 119**

Docket Number:
10191/2131

Application Number
10/075,834

Filing Date
February 13, 2002

Examiner
To be assigned

Art Unit
2857

Invention Title

**METHOD AND DEVICE FOR STATE SENSING
OF TECHNICAL SYSTEMS SUCH AS ENERGY
STORES**

Inventor(s)

Christel SARFERT

Address to:

Assistant Commissioner for Patents
Washington D.C. 20231

I hereby certify that this correspondence is being deposited with the
United States Postal Service as first class mail in an envelope addressed
to: Assistant Commissioner for Patents, Washington, D.C. 20231 on

Date: *6/10/02*

Signature:



R. No. 36,197

A claim to the Convention Priority Date pursuant to 35 U.S.C. § 119 of Application
No. 101 06 505.1 filed in the German Patent and Trademark Office on February 13, 2001 is hereby
made. To complete the claim to the Convention Priority Date, a certified copy of the priority
application is attached.

Dated: *6/10/02*

By: *for Richard Mayer* *by*
Richard L. Mayer (Reg. No. 22,490) *for*
R. No.
36,197

KENYON & KENYON
One Broadway
New York, N.Y. 10004
(212) 425-7200 (telephone)
(212) 425-5288 (facsimile)

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND



#4

Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

Aktenzeichen: 101 06 505.1
Anmeldetag: 13. Februar 2001
Anmelder/Inhaber: ROBERT BOSCH GMBH,
Stuttgart/DE
Bezeichnung: Verfahren und Vorrichtung zur Zustandserfassung
von technischen Systemen wie Energiespeicher
IPC: G 01 R, H 02 J

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

COPY OF PAPERS München, den 06. Dezember 2001
ORIGINALLY FILED Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag

Jerofsky

30.11.00

5

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

10 Verfahren und Vorrichtung zur Zustandserfassung von technischen Systemen wie Energiespeicher

Gebiet der Erfindung

15 Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Zustandserfassung eines technischen Systems, insbesondere eines Energiespeichers, bei dem Betriebsgrößen gemessen und einer Zustands schätzroutine zugeführt werden, die mittels eines auf systemabhängigen Modellparametern und den gemessenen Betriebsgrößen basierenden Modells den aktuellen Systemzustand charakterisierende Zustandsgrößen bestimmt, wobei zur Verbesserung der Zustandsschätzung die gemessenen Betriebsgrößen und eventuell die bestimmten Zustandsgrößen zusätzlich einer Parameterschätzroutine zugeführt werden können, 20 25 die ihrerseits die Modellparameter nutzungsabhängig durch Schätzung bestimmt. Die Erfindung betrifft weiterhin eine entsprechende Vorrichtung und ein Computerprogramm zur Durchführung des Verfahrens sowie ein Computerprogrammprodukt.

30

Stand der Technik

Aus der deutschen Patentanmeldung DE-199 59 019.2 ist ein gattungsgemäßes Verfahren zur Batteriezustandserkennung beschrieben. Ausgehend von messbaren Betriebsgrößen, wie

Strom, Spannung und Temperatur, werden dort Zustandsgrößen mittels eines Modells, das in Form eines (Kalman-)Filters implementiert ist, durch Schätzung bestimmt. Da die Parameter des Modells sich aufgrund der Alterung der Batterie sowie durch mögliche plötzlich auftretende Defekte verändern, ist zusätzlich eine Parameterschätzroutine vorgesehen, um diese Parameterveränderungen online mitverfolgen und die Parameter entsprechend anpassen zu können. Die aktuellen Parameter werden dann der Zustandsschätzroutine, also dem Filter, zugeführt. Dadurch wird erreicht, dass das Modell ständig an den tatsächlichen Zustand der Batterie adaptiert wird und das Filter keine falschen Werte für die Zustandsgrößen schätzt. Die Trennung der Schätzung von Zustandsgrößen und Parametern durch das Filter bzw. den Parameterschätzer bewirkt, dass bias-behaftete Schätzungen vermieden bzw. unwahrscheinlich werden.

Es hat sich gezeigt, dass das beschriebene Verfahren zur Zustandserkennung mittels Schätzung sowohl der Zustandsgrößen als auch der zugrundeliegenden Modellparameter häufig nicht ausreicht, um eine geforderte Genauigkeit der geschätzten Werte zu garantieren und Divergenzen bei den zur Schätzung häufig verwendeten Kovarianzmatrizen zu vermeiden.

25

Es wird daher angestrebt, bei möglichst verringertem Rechen- und Speicherbedarf die Zustands- und Parameterschätzung stabiler zu gestalten und eine solche Schätzung für alle denkbaren Systemzustände zu ermöglichen.

30

Vorteile der Erfinlung

Beim erfindungsgemäßen Verfahren werden zur Schätzung jeweils nur bestimmte Zustandsgrößen und/oder Parameter her-

angezogen, wobei diese Auswahl anhand der Dynamik der gemessenen Betriebsgrößen erfolgt. Eine erfindungsgemäße Vorrichtung weist somit Mittel zur Bestimmung der Dynamik der gemessenen Betriebsgrößen, beispielsweise Mittel zur Bildung des zeitlichen Gradienten der jeweiligen Betriebsgröße, sowie Auswahlmittel auf, durch die bestimmte Zustandsgrößen und/oder Parameter von den entsprechenden Schätzroutinen bestimmt werden. Solche Auswahlmittel können beispielsweise in Form von Tabellen, Stufenfunktionen oder Schwellwertfunktionen implementiert sein, durch die bestimmte Parameter bzw. Zustandsgrößen bestimmten Dynamikbereichen der Betriebsgrößen zugeordnet werden.

Zur Zustandsschätzung werden häufig sog. Kalman-Filter eingesetzt, die mit Kovarianzmatrizen der Schätzgrößen arbeiten. Kovarianzmatrizen repräsentieren auf ihrer Diagonalen die mittlere quadratische Abweichung des geschätzten vom gemessenen Wert, die übrigen Matrixelemente repräsentieren die Korrelationen zwischen den einzelnen Zustandsgrößen. Durch das erfindungsgemäße Verfahren wird die Ordnung dieser Matrizen reduziert und damit der numerische Aufwand sowie der benötigte Speicherbedarf verringert. Auch können nunmehr besser diejenigen Parameter bestimmt werden, die sich in unterschiedlichen Zeiträumen und bei unterschiedlichen Anregungen, d.h. bei den vorhandenen Betriebsgrößen, ändern.

Es ist vorteilhaft, bei hoher Dynamik der gemessenen Betriebsgrößen solche Zustandsgrößen bzw. Parameter zu schätzen, die kleine Zeitkonstanten besitzen, und diejenigen mit großer Zeitkonstante bei geringer Dynamik der gemessenen Betriebsgrößen zur Schätzung heranzuziehen. Die jeweils anderen Zustandsgrößen bzw. Parameter werden währenddessen

festgehalten oder mittels eines vorgegebenen Modells nachgeführt.

Im Beispiel der Batteriezustandserkennung verwendet ein
5 Batteriemodell verschiedene Widerstands- und Spannungsgrößen mit unterschiedlichen Zeitkonstanten. Ohmsche Werte und die sog. Durchtrittsüberspannung besitzen kleine Zeitkonstanten und werden vorzugsweise dann geschätzt, wenn die gemessenen Betriebsgrößen große Dynamik aufweisen. Hingegen
10 besitzt beispielsweise die Konzentrationsüberspannung eine große Zeitkonstante, so dass diese Größe bei geringer Dynamik geschätzt werden kann. Die jeweils anderen Größen sind während der Schätzung festzuhalten oder entsprechend einem vorgegebenen Muster zu ändern.

15 Es ist weiterhin vorteilhaft, wenn vor der Schätzungsbestimmung festgestellt wird, ob sich das System in einem Grenzzustand befindet, und wenn die Zustandsgrößen bzw. Parameter nur dann geschätzt werden, wenn sich das System
20 nicht in einem solchen Grenzzustand befindet. Derartige Grenzzustände liegen beispielsweise am Anfang und am Ende der Lebensdauer eines technischen Systems vor. Im Beispiel der Batteriezustandserkennung heißt dies, dass in einer Situation, in der die Batterie nahezu voll geladen ist, auf
25 genauere Schätzwerte verzichtet werden kann, da dieser Grenzzustand ein gewünschter und nicht kritischer Bereich ist. Ein anderer Fall liegt vor, wenn die Batterie in einen sehr schlechten (Lade-)Zustand gerät. Da dies im Regelfall ausreichend früh erkannt wird und somit ein vollständiges
30 Versagen der Batterie vermieden werden kann, ist dieser Grenzzustand ebenfalls nicht von besonderer Relevanz.

Durch dieses Ausblenden der Schätzung in den Grenzbereichen der Modellgenauigkeit werden Divergenzen des Fil-

ters/Schätzers und schlechte Qualitäten der ermittelten Größen vermieden. Verschlechtert sich beispielsweise der Ladezustand einer vollgeladenen Batterie wieder, gerät die Batterie automatisch in einen Arbeitspunkt, in dem das verwendete Modell volle Gültigkeit besitzt und ein Kalman-Filter Schätzgrößen großer Güte liefern kann. Vorteile ergeben sich auch im Hinblick auf die benötigte Hardware. Man erreicht dadurch geringere numerische Komplexität, somit eine geringere Auslastung des Prozessors und geringere Anforderungen an den Speicherbedarf im RAM.

Bei dem erfindungsgemäßen Verfahren ist es weiterhin sinnvoll, die Güte der Schätzungsbestimmung anhand einer bereits erwähnten Kovarianzmatrix zu kontrollieren. Je kleiner nämlich der Wert in dieser Kovarianzmatrix für die jeweilige Zustandsgröße ist, desto wahrscheinlicher oder genauer ist der geschätzte Wert dieser Größe. Das gleiche gilt für die Parameterschätzung. Auch hier hat man bei den gängigen Schätztheorien (z. B. Bayes-, Maximum-Likelihood-Methode) sog. Kovarianzmatrizen, die eine Aussage über die Güte der Parameterschätzung und/oder die Genauigkeit der geschätzten Parameter machen. Die Vorgehensweise ist hier dann in etwa die gleiche wie beim Zustandsschätzer. Die Konvergenz (auf Werte nahe Null) der den Schätzgrößen zugeordneten Matrixgrößen kann dazu verwendet werden, die Güte der Schätzung zu beurteilen. Außerdem lässt sich durch entsprechende Gewichtung der ermittelten Ergebnisse die Gesamtaussage bezüglich der Zustandsgrößen, wie Lade- und Alterungszustand der Batterie, noch erhöhen.

Ein einfacher Weg zur Gütebestimmung der Schätzung ist die Festlegung eines Schwellenwertes für den der jeweiligen Schätzgröße zugeordneten Matrixwert. Diese Schwellenwerte

werden durch Erfahrungswerte bestimmt und liegen in der Regel nahe bei Null.

Weisen die geschätzten Werte nur geringe Güte auf, können 5 andere, sog. „Back-up“-Verfahren stärker gewichtet in die Auswertung mit einfließen. Mittels derartiger „Back-up“-Verfahren werden die jeweiligen Größen festgehalten oder entsprechend einfacher Modelle, die nicht zu Divergenzen 10 führen, angepasst. Auf der anderen Seite kann entschieden werden, dass beispielsweise gewisse Parameter augenblicklich nicht von der Zustandsschätzroutine übernommen werden oder gewisse Zustände augenblicklich die Parameterschätzroutine nicht initiieren dürfen.

15 Die Erfindung wird im folgenden anhand eines durch die beigefügten Zeichnungen illustrierten Ausführungsbeispiels näher erläutert.

Fig. 1 zeigt die schematische Anordnung der Komponenten einer erfindungsgemäßen Vorrichtung zur Zustandserfassung eines Energiespeichers. 20

Fig. 2 zeigt ein schematisches Beispiel für die Konvergenz einer Zustandsgröße und der zugehörigen Kovarianz.

25 Fig. 3 zeigt schematisch ein Beispiel für die Divergenz einer geschätzten Zustandsgröße und die zugehörige Kovarianz.

Fig. 4 zeigt ein Flussdiagramm eines Ausführungsbeispiels 30 des erfindungsgemäßen Verfahrens.

Fig. 5 zeigt ein Flussdiagramm zur Bestimmung der Güte der geschätzten Größen.

Das vorliegende Ausführungsbeispiel kann auf eine Zustandserkennung für Energiespeicher wie Autobatterien gelesen werden, ist jedoch hierauf nicht beschränkt.

- 5 In Fig. 1 sind schematisch die Komponenten zur erfindungsgemäßen Zustandserfassung eines Energiespeichers 1, wie eine Autobatterie, dargestellt. Eine Sensor- und Messeinheit 2 nimmt Messungen von Betriebsgrößen x , wie Strom, Spannung und/oder Temperatur, an der Batterie 1 vor. Die gemessenen Betriebsgrößen werden über Leitungen 7 einem Zustandsschätzer 3 zugeführt, der beispielsweise mittels eines Kalman-Filters in bekannter Weise Zustandsgrößen bestimmt, die den aktuellen Systemzustand charakterisieren. Solche Zustandsgrößen a können die verfügbare Ladung oder das Alter der Batterie 1 sein. Zur Ermittlung dieser Zustandsgrößen a greift der Zustandsschätzer 3 auf ein Modell zurück, in das die gemessenen Betriebsgrößen x eingegeben werden. Das Modell selbst arbeitet mit Modellparametern p , die ebenfalls von Alterungsprozessen des Energiespeichers 1 abhängig sind. Um zu vermeiden, dass das Modell aufgrund veränderter Parameter p seine Gültigkeit verliert, werden die Modellparameter p mittels eines Parameterschätzers 4 aktualisiert. Hierfür wird eine Parameterschätzroutine verwendet, die als Eingangsgrößen die gemessenen Betriebsgrößen x und eventuell zusätzlich die geschätzten Zustandsgrößen a verwendet. Die aktualisierten Parameter p werden dann dem Zustandsschätzer 3 übergeben. Hierzu sind Zustandsschätzer 3 und Parameterschätzer 4 miteinander verbunden.
- 10
- 15
- 20
- 25
- 30

Die vom Zustandsschätzer 3 bestimmten Zustandsgrößen a werden weiterverarbeitet, um jeweils günstige Maßnahmen (beispielsweise Ladezustandsanzeige, Modifizierung der Energieversorgung) zu ergreifen.

Fig. 1B zeigt einen für den Zustandsschätzer 3 sowie für den Parameterschätzer 4 gleichsam geeigneten Aufbau, bei dem die einzelnen Komponenten zur erfundungsgemäßen Zustandserfassung jeweils in einer Einheit zusammengefasst vorliegen.

5 Über Leitungen 7 werden dem Zustandsschätzer 3 bzw. dem Parameterschätzer 4 die gemessenen Betriebsgrößen x zugeführt. Als Mittel 8 zur Erfassung der Dynamik der gemessenen Betriebsgrößen x sind Differenzenbildner oder Differenziatoren vorgesehen, die jeweils den Gradienten einer Messgröße x bilden. Nachgeschaltet ist eine Auswahleinheit 9, die abhängig von der erfassten Dynamik dieser Betriebsgrößen x diejenigen Zustandsgrößen a bzw. Parameter p auswählt, die nachfolgend geschätzt werden sollen. Die ausgewählten Betriebsgrößen x werden beim Zustandsschätzer 3 zusammen mit den aktualisierten Parametern p einer Berechnungseinheit 10 zugeführt, die mittels eines Modells bestimmte Zustandsgrößen a berechnet. Die meisten Schätzmodelle arbeiten mit sogenannten Kovarianzmatrizen, deren den einzelnen Zustandsgrößen zugeordnete Werte gegen Null konvergieren, wenn der geschätzte Wert sich zeitlich dem realen Wert annähert. Diese Matrixwerte (Kovarianzen) können demnach zur Beurteilung der Güte der Schätzung herangezogen werden.

25 Zur Beurteilung der Güte der Schätzung werden in einer Einheit 11 beispielsweise zu den jeweiligen Kovarianzen gehörende Schwellenwerte festgelegt und durch Differenzbildung des geschätzten Wertes mit dem festgelegten Schwellenwert die Güte der Schätzung bestimmt. Unterschreitet beispielsweise eine geschätzte Zustandsgröße nach einer vorgegebenen Zyklenzahl nicht diesen Schwellenwert, so kann der geschätzte Wert verworfen und statt dessen der vorher geschätzte Wert beibehalten werden. Auf diese Weise verhindert man eine zunehmende Verschlechterung der Schätzung.

Weiter Einzelheiten und weitere Möglichkeiten der Erfindung ergeben sich aus den nachfolgenden Figuren.

Fig. 2A zeigt ein Beispiel für eine rasch konvergierende
5 geschätzte Zustandsgröße $a(3)$, die nach Konvergenz keinen Schwankungen unterliegt. Solche Zustandsgrößen, wie beispielsweise die Konzentrationsüberspannung, besitzen große Zeitkonstanten. Das in Fig. 2B dargestellte, zugehörige Matrixelement der Kovarianzmatrix, hier $K(3,3)$ zu $a(3)$, also
10 die sog. Kovarianz zu dieser Zustandsgröße, konvergiert rasch gegen Null. Zur Überprüfung der Güte der Schätzung lässt sich ein Schwellenwert festlegen, der nach einer bestimmten Zyklenzahl, also Anzahl iterativer Schätzungen, erreicht sein sollte. Ist dies nicht der Fall, kann die
15 Schätzung für diese Zustandsgröße verworfen werden.

Ein Beispiel für eine Divergenz einer aktueller Zustandsgröße $\hat{a}(1)$ und dem zugehörigen geschätzten Wert $a(1)$ zeigt Fig. 3, wobei in Fig. 3A der unterhalb der Nulllinie pendelnde zeitliche Verlauf der aktuellen Zustandsgröße $\hat{a}(1)$ sowie der zeitlich sich von der Nulllinie entfernende geschätzte Zustandswert $a(1)$ dargestellt sind. Dass diese Schätzung ungeeignet ist, reflektiert die zugehörige Kovarianz, $K(1,1)$ zur Zustandsgröße $a(1)$. Die Kovarianz konvergiert nicht, sondern nimmt zeitlich stetig zu, wie in Fig. 25 3B dargestellt.

Durch die Erfindung werden Fälle, wie in Fig. 3 dargestellt, dadurch vermieden, dass bei nicht ausreichender Güte der Schätzung auf sog. „Back-up“-Verfahren zurückgegriffen wird.

Fig. 4 zeigt das Flussdiagramm eines Beispiels zur Ausführung des erfindungsgemäßen Verfahrens. Zu Beginn des

Schätzverfahrens wird zunächst eine bestimmte Zeit T_{min1} abgewartet, bis das System einen zur Zustandsschätzung geeigneten Zustand eingenommen hat, bevor das eigentliche Schätzverfahren beginnt. Anschließend wird die Dynamik der 5 Anregung, d.h. die Dynamik der gemessenen Betriebsgrößen x abgefragt (S1). Dies sind beispielsweise die zeitabhängigen Größen Strom, Temperatur und Spannung. Bleibt beispielsweise der Entladestrom der Batterie über einen längeren Zeitraum nahezu Null, da beispielsweise die Verbraucher vollständig vom Generator versorgt werden, so ist nicht damit 10 zu rechnen, dass bestimmte vom Strom abhängige Zustandsgrößen a oder Parameter p einer Änderung unterliegen. Es werden dann weitere Messwerte abgewartet, bis ein weiteres Zeitintervall T_{min2} verstrichen ist (S2).

15

Setzt eine Dynamik der gemessenen Betriebsgrößen ein, wird die Größe dieser Dynamik abgefragt (S3). Bei geringer Dynamik der Messwerte wird zunächst festgestellt, ob sich das System in einem Grenzzustand oder Randbereich befindet (bei 20 Batterien beispielsweise der vollgeladene oder der entleerte Zustand). Die gleiche Abfrage findet auch im Falle einer großen Dynamik der gemessenen Betriebsgrößen statt (S4 bzw. S5).

25

Befindet sich das System nicht in einem Randbereich, so kann mit der eigentlichen Schätzung der Zustandsgrößen begonnen werden. Erfindungsgemäß werden bei geringer Dynamik der Messwerte die Zustandsgrößen mit kleiner Zeitkonstante festgehalten (S6), während die Zustandsgrößen mit großer Zeitkonstante geschätzt werden (S7). Umgekehrt werden bei Messwerten mit großer Dynamik die Zustandsgrößen mit großer Zeitkonstante festgehalten (S8), während die Zustandsgrößen mit kleiner Zeitkonstante geschätzt werden (S9). Bei dem hier behandelten Batteriemodell stellen, wie bereits er-

wähnt, die ohmschen Werte sowie die Durchtrittsüberspannung Zustandsgrößen/Parameter mit kleinen Zeitkonstanten, hingegen beispielsweise die Konzentrationsüberspannung eine Zustandsgröße mit großer Zeitkonstante dar. Erfindungsgemäß 5 werden diejenigen Parameter und Zustandsgrößen durch Schätzung nicht neu ermittelt, von denen aufgrund der Dynamik des Systems nicht mit Änderungen zu rechnen ist. So kann vermieden werden, dass durch unnötig häufige Schätzungen Ungenauigkeiten bei der Schätzung sich vergrößern, die dann 10 das Modell verfälschen oder falsche Zustandsergebnisse liefern.

Wird bei der Überprüfung, ob sich das System in einem Grenzzustand (Randbereich) befindet (S4, S5), festgestellt, 15 dass dies ist der Fall ist, werden zur Vermeidung von Fehlschätzungen (Grenzbereiche der Modellgenauigkeit) die Zustandsgrößen/Parameter beispielsweise festgehalten oder mittels „Back-up“-Verfahren ausgewertet (S10, S11). Derartige Verfahren beruhen auf stabilen Modellen, bei denen 20 keine Divergenz zu erwarten ist.

Nach Ablauf der in Fig. 4 dargestellten Routine ist ein Zyklus der erfindungsgemäßen Zustandsschätzung beendet und weitere Zyklen können sich zeitlich unmittelbar oder mit 25 festzulegenden Verzögerungen anschließen.

Fig. 5 zeigt ein Flussdiagramm zur Bestimmung der Güte der oben beschriebenen Schätzung. Hierzu wird zunächst eine leicht zu messende Größe, die sich aus geschätzten Größen berechnet, mit der tatsächlich gemessenen verglichen (T1). 30 Bei guter Übereinstimmung (beispielsweise der geschätzten und der gemessenen Batteriespannung) wird die Konvergenz der zu den Zustandsgrößen/Parametern gehörenden Kovarianzen überprüft (T2). Es ist nämlich möglich, dass einzelne Kova-

rianzen noch nicht ausreichend konvergiert sind (siehe auch Fig. 2B), so dass in diesem Fall noch eine bestimmte typische Konvergenzzeit T_{\min} abgewartet werden muss (T3), bis sich ausreichend gute Konvergenz ergibt. Wenn dies dann der 5 Fall ist, werden die geschätzten Zustandsgrößen/Parameter ausgewertet (T4) und hieraus beispielsweise der Ladezustand oder das Alter der Batterie bestimmt.

Ist hingegen die Zeit T_{\min} bereits verstrichen, ohne dass 10 die zugeordneten Kovarianzen ausreichend konvergiert haben, d.h. beispielsweise einen bestimmten Schwellenwert unterschritten haben, werden die geschätzten Größen verworfen und die Parameterschätzroutine und/oder die Zustandsschätzroutine (Kalman-Filter) neu gestartet (T5). Bis zum Erhalt 15 der neugeschätzten Größen wird auf einfache „Back-up“-Verfahren zurückgegriffen (T6).

Ergibt sich von Anfang an keine ausreichende Übereinstimmung zwischen einer einfach zu messenden und geschätzten 20 Referenzgröße (beispielsweise Batteriespannung), so kann auch die Kovarianzmatrix nicht ausreichend konvergiert sein. Dieses Ergebnis kann nach einer Zeitdauer T_{\min}^* nochmals überprüft werden (T7). Bleibt dieses Ergebnis unverändert, wird ebenfalls die Parameter- und/oder Zustandsschätzung 25 neu gestartet (siehe Fig. 4) und auf „Back-up“-Verfahren zurückgegriffen (T8, T9).

30.11.00

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

5

Ansprüche

10 1. Verfahren zur Zustandserfassung eines technischen Systems (1), insbesondere eines Energiespeichers, bei dem Betriebsgrößen (x) gemessen und einer Zustandsschätzroutine zugeführt werden, die mittels eines auf systemabhängigen Modellparametern (p) und den gemessenen Betriebsgrößen (x) 15 basierenden Modells den aktuellen Systemzustand charakterisierende Zustandsgrößen (a) bestimmt, wobei zur Verbesserung der Zustandsschätzung die gemessenen Betriebsgrößen (x) und eventuell die bestimmten Zustandsgrößen (a) zusätzlich einer Parameterschätzroutine zugeführt werden können, 20 die ihrerseits die Modellparameter (p) nutzungsabhängig bestimmt,
dadurch gekennzeichnet,
dass abhängig von der Dynamik der gemessenen Betriebsgrößen (x) eine Auswahl von durch Schätzung zu bestimmenden Zustandsgrößen (a) und/oder Parametern (p) vorgenommen wird.

2. Verfahren nach Anspruch 1,

dadurch gekennzeichnet,

dass die nicht ausgewählten Zustandsgrößen (a) bzw. Parameter (p) unverändert festgehalten oder durch fest vorgegebene Modelle neu gesetzt werden.

3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2,

dadurch gekennzeichnet,

dass bei hoher Dynamik der gemessenen Betriebsgrößen (x) Zustandsgrößen (a) bzw. Parameter (p) mit kleiner Zeitkonstante, bei geringer Dynamik Zustandsgrößen bzw. Parameter mit großer Zeitkonstante zur Schätzung ausgewählt werden.

5

4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, dass vor der Schätzung festgestellt wird, ob das System (1) sich in einem Grenzzustand befindet, insbesondere am Anfang 10 oder am Ende seiner Lebensdauer, und dass die Zustandsgrößen (a) bzw. Parameter (p) zur Schätzung nicht ausgewählt werden, wenn sich das System (1) in einem solchen Grenzzustand befindet.

15 5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, dass die Güte der Schätzung anhand einer Kovarianzmatrix kontrolliert wird.

20 6. Verfahren nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, dass geschätzte Zustandsgrößen (a) bzw. Parameter (p) nur dann weiterverwendet werden, wenn ihre zugehörigen Kovari- anzen der Kovarianzmatrix konvergieren.

25

7. Vorrichtung zur Zustandserfassung eines technischen Systems (1), insbesondere eines Energiespeichers, mit Mitteln (2) zur Messung der Betriebsgrößen (x) dieses Systems (1) und mit Mitteln (7) zur Zuführung der gemessenen Betriebs- 30 größen (x) an einen Zustandsschätzer (3), der den aktuellen Systemzustand charakterisierende Zustandsgrößen (a) mittels eines auf systemabhängigen Modellparametern (p) und den gemessenen Betriebsgrößen (x) basierenden Modells bestimmt, wobei zur Verbesserung der Zustandsschätzung zusätzlich ein

Parameterschätzer (4) vorgesehen sein kann, dem die gemessenen Betriebsgrößen (x) und evtl. die bestimmten Zustandsgrößen (a) zuführbar sind, und der die Modellparameter nutzungsabhängig bestimmt,

5 dadurch gekennzeichnet,
dass Mittel (8) zur Erfassung der Dynamik der gemessenen Betriebsgrößen (x) und eine damit verbundene Auswahleinheit (9) vorgesehen sind, die abhängig von der erfassten Dynamik im Zustandsschätzer (3) und/oder im Parameterschätzer (4)
10 zu bestimmende Zustandsgrößen (a) bzw. Parameter (p) auswählt.

8. Vorrichtung nach Anspruch 7,

dadurch gekennzeichnet,

15 dass Mittel (10) zur Berechnung einer Kovarianzmatrix für die zu bestimmenden Zustandsgrößen (a) bzw. Parameter (p) und Mittel (11) zur Auswertung der erstellten Kovarianzmatrix vorgesehen sind.

20 9. Computerprogramm mit Programmcode-Mitteln, um alle Schritte von wenigstens einem der Ansprüche 1 bis 6 durchzuführen, wenn das Computerprogramm auf einem Computer oder einer entsprechenden Rechnereinheit, insbesondere auf dem Zustandsschätzer (3) und/oder Parameterschätzer (4), ausgeführt wird.

10. Computerprogrammprodukt mit Programmcode-Mitteln, die auf einem computerlesbaren Datenträger gespeichert sind, um ein Verfahren nach einem Ansprüche 1 bis 6 durchzuführen,
30 wenn das Computerprogrammprodukt auf einem Computer oder einer entsprechenden Rechnereinheit, insbesondere dem Zustandsschätzer (3) und/oder dem Parameterschätzer (4), ausgeführt wird.

30.11.00

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

5

Verfahren und Vorrichtung zur Zustandserfassung von technischen Systemen wie Energiespeicher

10

Zusammenfassung

Die Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung 15 zur Zustandserfassung eines technischen Systems (1), insbesondere eines Energiespeichers, bei dem Betriebsgrößen (x) gemessen und einer Zustandsschätzroutine (3) zugeführt werden, die mittels eines auf systemabhängigen Modellparametern (p) und den gemessenen Betriebsgrößen (x) basierenden 20 Modells den aktuellen Systemzustand charakterisierende Zustandsgrößen (a) bestimmt. Zur Verbesserung dieser Zustandsschätzung können zusätzlich die gemessenen Betriebsgrößen (x) einer Parameterschätzroutine (4) zugeführt werden, die eine nutzungsabhängige Bestimmung der Modellparameter (p) vornimmt. Um die Güte der Schätzung zu erhöhen 25 und zugleich die Rechenzeit und den Speicherbedarf herabzusetzen, wird vorgeschlagen, abhängig von der Dynamik der gemessenen Betriebsgrößen (x) eine Auswahl von durch Schätzung zu bestimmenden Zustandsgrößen (a) und/oder Parametern 30 (p) vorzunehmen.

(Fig. 1A)

1/5

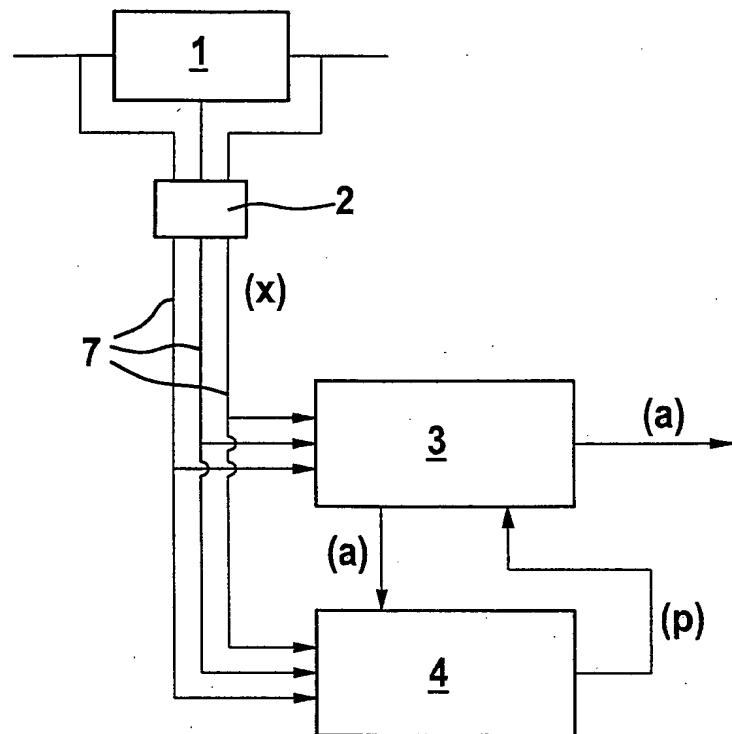


FIG. 1A

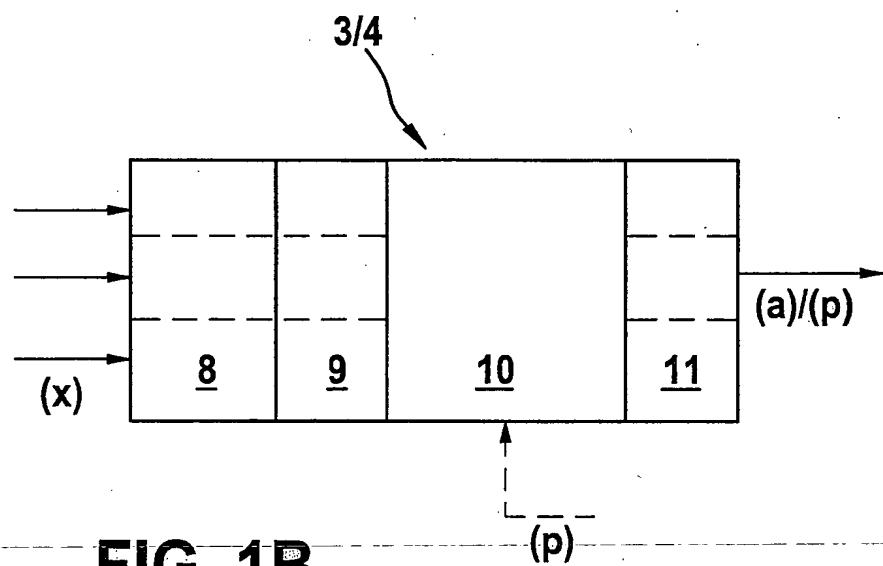


FIG. 1B

2/5

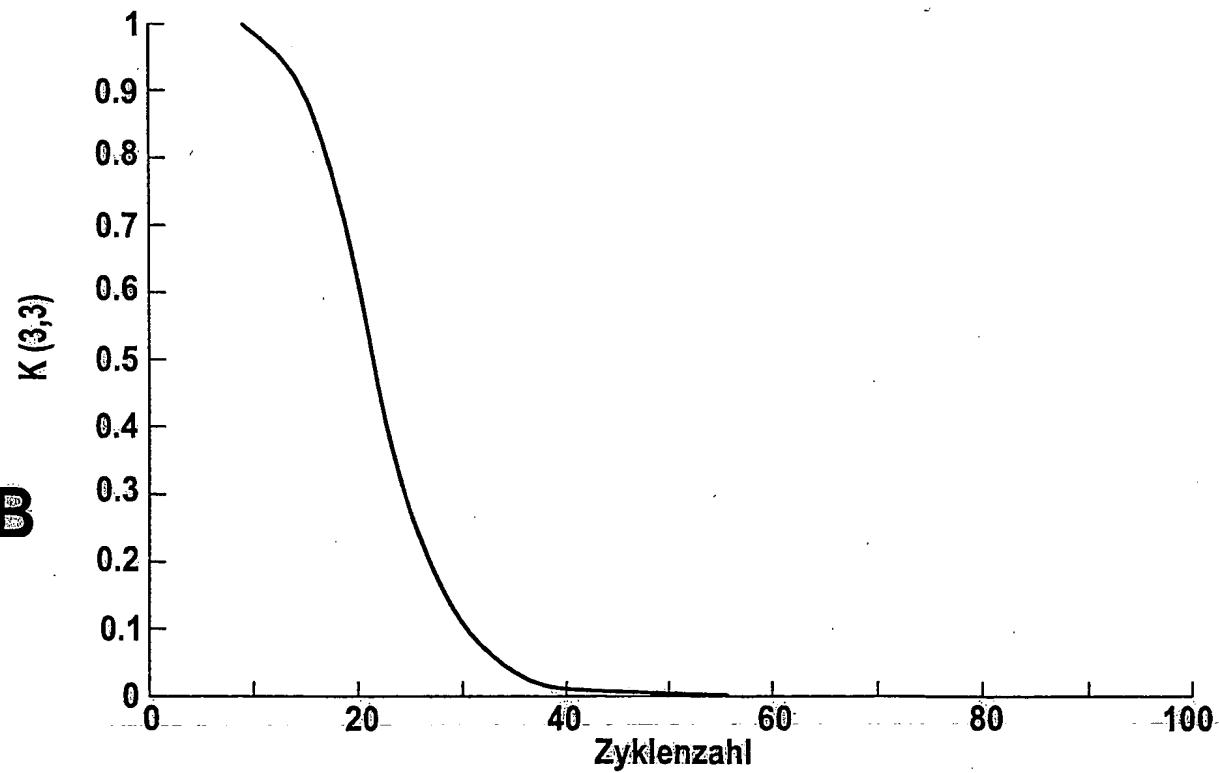
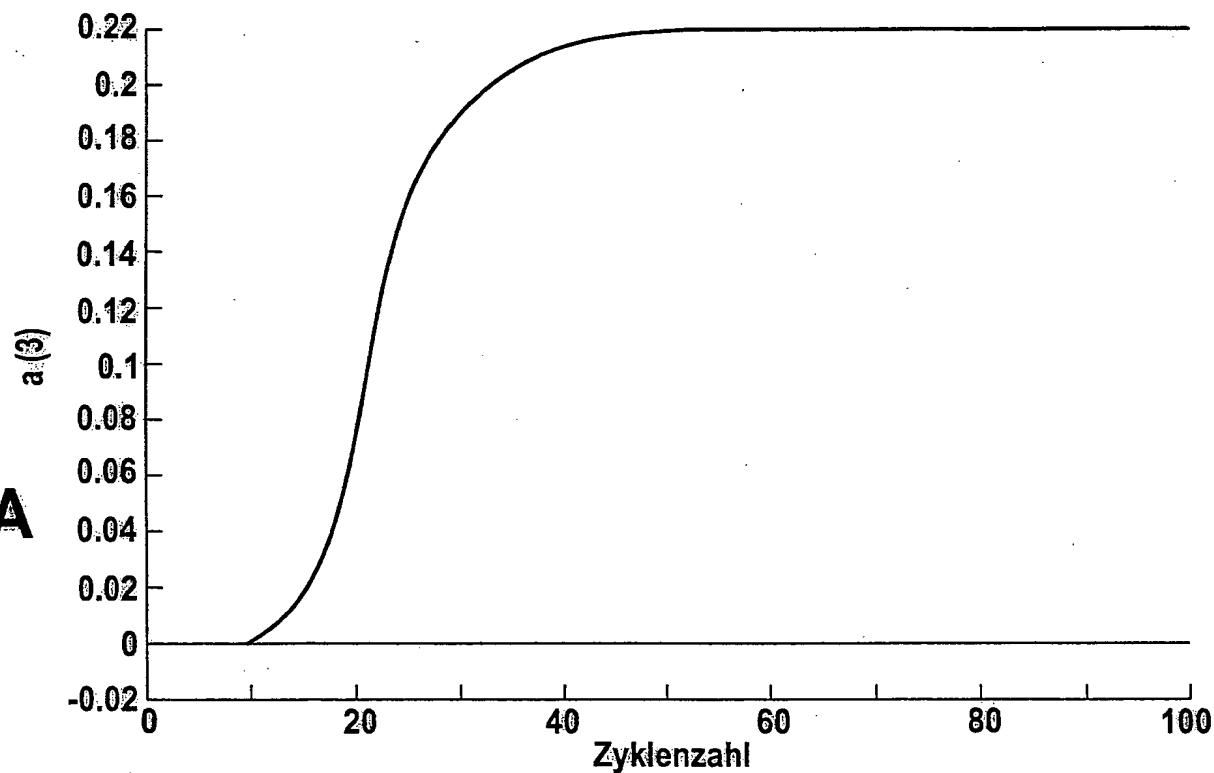
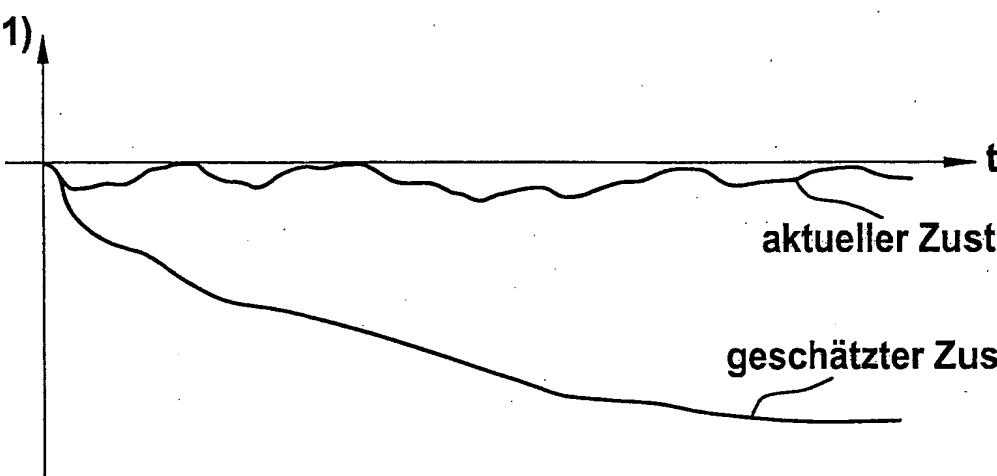


FIG. 2

3/5

 $a(1), \tilde{a}(1)$

3A

 $K(1,1)$

3B

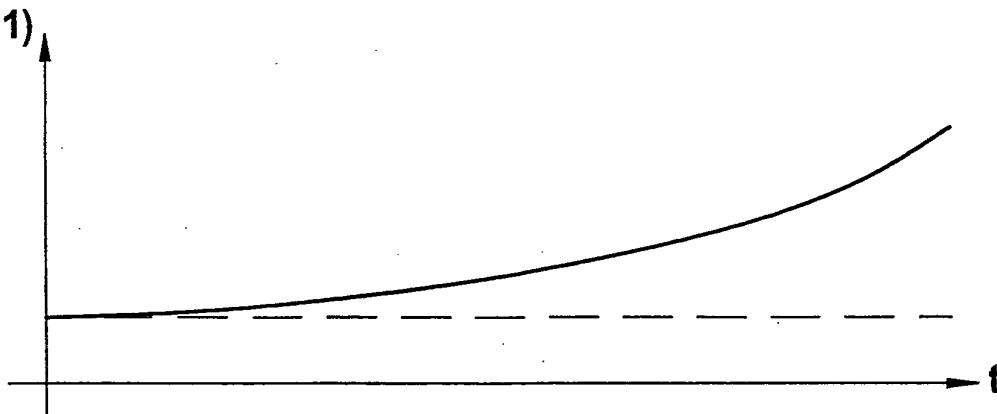
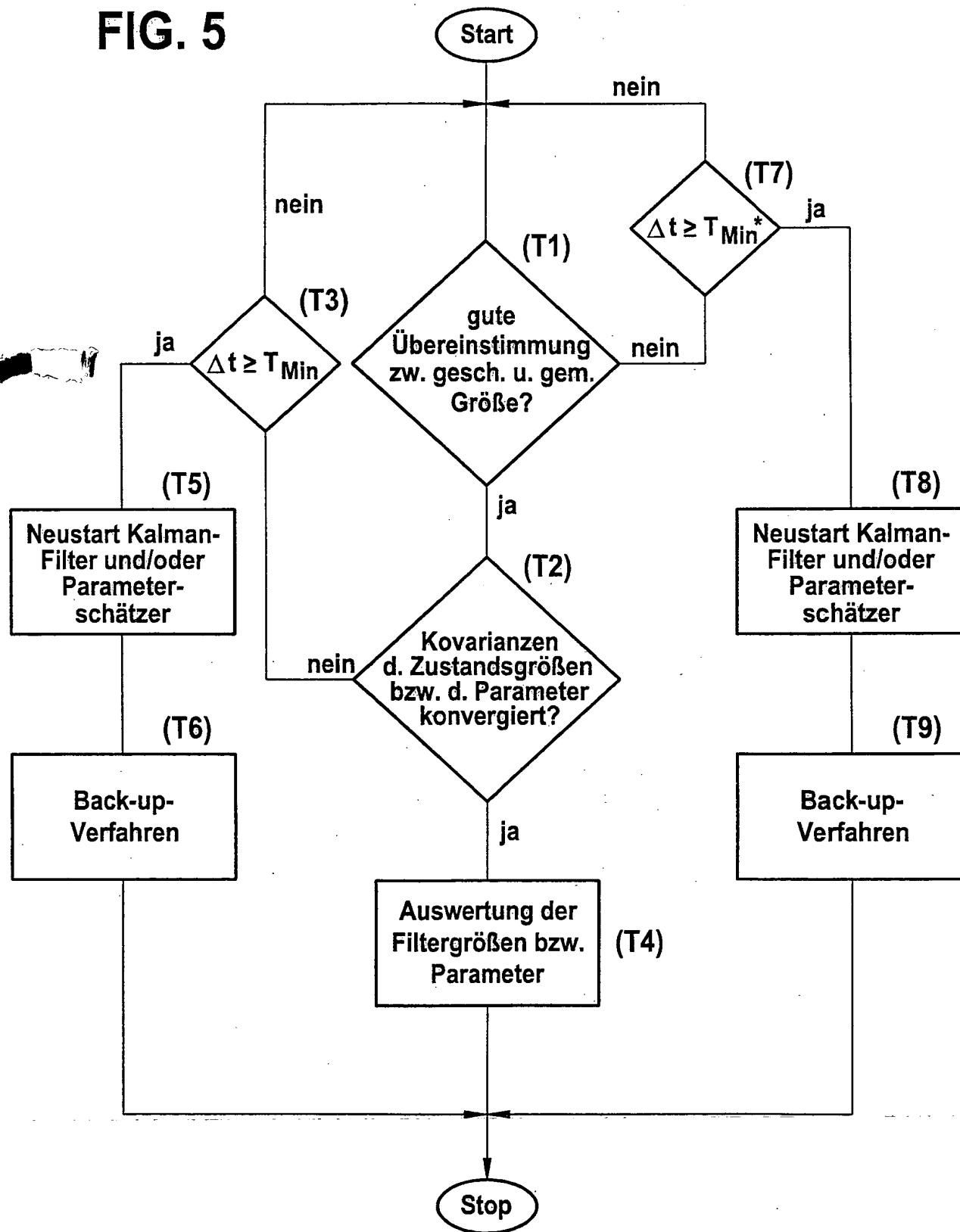


FIG. 3

5/5

FIG. 5





Creation date: 12-11-2003

Indexing Officer: BBARIBOR - BARIDARA BARIBOR

Team: OIPEBackFileIndexing

Dossier: 10075834

Legal Date: 08-18-2003

No.	Doccode	Number of pages
1	SRNT	3

Total number of pages: 3

Remarks:

Order of re-scan issued on